PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number:

04-371810

(43) Date of publication of application: 24.12.1992

(51) Int. CI.

B29C 33/72 B29C 33/58

(21) Application number: 03-176092

(71) Applicant: TAIYO KEISOKU KK

(22) Date of filing:

20, 06, 1991

(72) Inventor: KOBAYASHI TSUTOMU

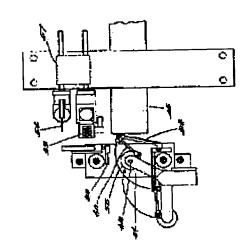
SUGURO KUNIAKI

AKIYAMA HIDEO

(54) CLEANING DEVICE OF MOLD IN AUTOMATIC MOLDING MACHINE OF SAMPLE

(57) Abstract:

PURPOSE: To provide a cleaning device of a mold in an automatic molding machine of a sample, which mechanically, efficiently and reliably cleans a molding hole, male mold and the circumference of the molding hole and male mold to be performed prior to molding of the next molded product. CONSTITUTION: A solid material is made into a powder body by a crusher, the powder body is received on a feeder trough and the powder body having measured fixed weight by a weight method is fed into a molding hole of a molding machine through the feeder trough. In an automatic molding machine of a sample which obtains a molded product of the sample by pressing strongly by a male mold within the molding hole, the circumference of the molding hole 45 and male mold 47 are provided with the first cleaning brush 52 the molding hole, the second cleaning brush 53 for the male mold, a wiper 54 for wiping circumferential position of the molding hole 45 on the top of a die 46, a cleaning vacuum cleaner 55 on the circumferential position of the wiper 54 and a mold release agent coating part 56 to the inside of the molding hole 45 after completion of the cleaning.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(19)日本国特新庁(JP) (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出額公開番号

特開平4-371810

(43)公開日 平成4年(1992)12月24日

(51) Int.Cl.5

識別記号

庁内整理番号

FI

技術表示箇所

B 2 9 C 33/72 33/58 8927-4F

8927-4F

審査請求 未請求 請求項の数1(全 13 頁)

(21)出願番号

特顯平3-176092

(71)出額人 591050981

太陽計測株式会社

(22)出願日

平成3年(1991)6月20日

東京都大田区山王1丁目2番6号

(72) 発明者 小林 勉

東京都大田区山王1丁目2番6号 太陽計

測株式会社内

(72)発明者 勝呂 邦明

東京都大田区山王1丁目2番6号 太陽計

測株式会社内

(72)発明者 秋山 日出夫

東京都大田区山王1丁目2番6号 太陽計

測株式会社内

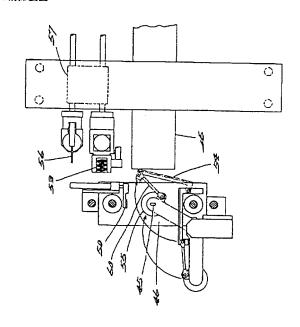
(74)代理人 弁理士 杉山 泰三

(54) 【発明の名称】 試料自動成形機における成形用金型の清掃装置

(57)【要約】

【目的】 成形孔、雄型及びこれ等成形孔、雄型の周辺 を次回の成形品の成形の前行う清掃を機械的に能率よく 且つ確実になす試料自動成形機における成形用金型の清 掃装置を提供することを目的とする。

【構成】 固形材を粉砕機により微粉体とし、この微粉 体をフイーダトラフに受け、このフイーダトラフから重 量法により計量した所定重量の微粉体を成形機の成形孔 に供給し、この成形孔内で雄型により強圧して試料の成 形品を得る試料自動成形機において、成形孔45及び雄 型47の周辺に、成形孔用第1清掃プラシ52、雄型用 第2清掃プラシ53、ダイ46の上面における成形孔4 5の周辺個所の拭き取り用ワイパー54、同周辺個所の 清掃用パキューム・クリーナー55及び清掃完了後の成 形孔45内に対する離型剤塗布部56を設けたものであ る.



【特許請求の範囲】

【請求項1】 固形材を粉砕機により微粉体とし、この **微粉体をフイーダトラフに受け、このフイーダトラフか** ら重量法により計量した所定重量の微粉体を成形機の成 形孔に供給し、この成形孔内で雄型により強圧して試料 の成形品を得る試料自動成形機において、成形孔45及 び雄型47の周辺に下記の条件で、成形孔用第1清掃ブ ラシ52、雄型用第2清掃プラシ53、ダイ46の上面 における成形孔45の周辺個所の拭き取り用ワイパー5 4、同周辺個所の清掃用バキューム・クリーナー 55及 10 び清掃完了後の成形孔45内に対する離型剤塗布部56 を設けたことを特徴とする試料自動成形機における成形 用金型の清掃装置。

話

- ① 第1清掃ブラシ52は横方向に往復動する第2駆動 プロック57を介して設けられた第2伸縮アーム58の 先端にモーターで回転する状態で設ける。
- ② 第2清掃ブラシ53は上記第2伸縮アーム58の先 端に第1清掃ブラシ52と並べた状態で設ける。
- り揺動する。
- ④ ワイパー54はパキューム・クリーナー55の駆動 アーム59の揺動によって動くリンク機構60により作
- ⑤ 離型剤塗布部56は自動噴射エアゾール式であっ て、上記第2駆動プロック57に第2伸縮アーム58と 並んだ状態で設けた第3伸縮アーム61の先端に設け る.

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、固形材を粉砕機により 微粉体とし、この微粉体をフイーダトラフに受け、この フイーダトラフから重量法により計量した所定重量の微 粉体を成形機の成形孔に供給し、この成形孔内で鍵型に より強圧して試料の成形品を得るようにした試料自動成 形機に組み入れて用いる、試料自動成形機における成形 用金型の清掃装置に関する。

[00021

【従来の技術】抑々、前回の成形品の成分が次回の成形 品に混入しないようにするためには、成形孔、雄型及び 40 これ等成形孔、雄型の周辺を次回の成形品の成形の前に 清掃する必要がある。

【0003】従来はブラシで払う、布等で払拭する、エ アガンで吹き飛す、等の簡単な手段で上記清掃を行って いた。しかし、これ等手段では不充分になる不安があ り、全く汚染成分が混入してはいけない場合に使用する には不向きでにある。

【0004】そこで、本発明者は研究の結果、上記の消 掃を機械的に能率よく且つ確実になす成形用金型の清掃 開発するに至った。

[0005]

【発明が解決しようとする課題】本発明は、成形孔、雄 型及びこれ等成形孔、雄型の周辺を次回の成形品の成形 の前行う清掃を機械的に能率よく且つ確実になす新規の 試料自動成形機における成形用金型の清掃装置を提供す ることを目的とする。

2

[0006]

(課題を解決するための手段] 上記目的を達成するため に本発明に係わる試料自動成形機における成形用金型の 清掃装置は、固形材を粉砕機により微粉体とし、この微 粉体をフイーダトラフに受け、このフィーダトラフから 重量法により計量した所定重量の微粉体を成形機の成形 孔に供給し、この成形孔内で鍵型により強圧して試料の 成形品を得る試料自動成形機において、成形孔45及び **雄型47の周辺に下記の条件で、成形孔用第1清掃プラ** シ 5 2 、 雄型用第 2 清掃ブラシ 5 3 、ダイ 4 6 の上面に おける成形孔45の周辺個所の拭き取り用フイバー5 4、同周辺個所の清掃用パキューム・クリーナー55及 ③ パキューム・クリーナー55は駆動アーム59によ 20 び清掃完了後の成形孔45内に対する離型剤塗布部56 を設けたものである。

- ① 第1清掃プラシ52は横方向に往復動する第2駆動 プロック57を介して設けられた第2伸縮アーム58の 先端にモーターで回転する状態で設ける。
- ② 第2清掃プラシ53は上記第2伸縮アーム58の先 端に第1清掃ブラシ52と並べた状態で設ける。
- ③ バキューム・クリーナー55は駆動アーム59によ り揺動する。
- 30 ④ ワイパー54はパキューム・クリーナー55の駆動 アーム59の揺動によって動くリンク機構60により作 動する。
 - ⑤ 離型剤塗布部56は自動噴射エアゾール式であっ て、上記第2駆動プロック57に第2伸縮アーム58と 並んだ状態で設けた第3伸縮アーム61の先端に設け る。

[0007]

【実施例】次に図面に基いて本発明の実施例を説明す る。図1は装置全体を示す平面図、図2は側面図及び図 3は正面図である。これ等図1~3に示すように当該装 置は、粉砕機1、試料切出部2、切出試料の移動・計量 部3、洗浄・乾燥部4、プレス成形部5、成形用金型清 掃部6及び成形品(試料)整列部7から構成されている ものであり、粉砕機1で固形材を微粉化することによっ て得た筬粉体を試料切出部2に所定数個分を一括して受 け取る工程、切出試料を秤ごと移動し且つ計量して清掃 済みのプレス成形部5に一個分ずつ供給する工程、供給 された一個分の微粉体をプレス成形部5で成形品8とす る工程、成形品8を所定の順序で整列部7に格納する工 装置を備えた試料自動成形機(後述する実施例参照)を 50 程を全自動で行うようにしたものである。この全自動化

に当っては、切出試料の受け取りからプレス成形部5へ の供給までの工程を二つのフィーダトラフ(二つ以上で も実施可能)で交互に行う(この場合、フイーダトラフ の一方は洗浄・乾燥中などとする。) ようにしてある。 また受け取り位置に戻る復路の途中でフィーダトラフを 洗浄・乾燥するようにしてある。

【0008】粉砕機1は、上記したように固形体を微粉 砕して微粉体試料を得る機能(本願には直接的に関係が ないので、その詳細な説明は省略する。)と、切出部2 必要な量の微粉体試料を一括して間欠的に供給する機能 を果すようになっている。

【0009】試料切出部2は、第1案内レール10に沿 って往復勤する第1スライダー11の上に1対の第1電 磁石12を備えた構成となっており、切出試料の移動・ 計量部3から洗浄・乾燥部4を介して第1電磁石12上 に載せられたフイーダートラフ13に対して粉砕機1の 供給口9から多数個分の試料を一括して受け、然るの ち、この微粉体試料入りフィーダトラフ13を今度は洗 浄・乾燥部4を介さずに切出試料の移動・計量部3の受 20 け取り位置まで戻すように機能する。

【0010】切出試料の移動・計量部3は、第2案内レ ール15に沿って往復動する第2スライダー16の上に 電子天秤17を固定した計量部分18と、第3案内レー ル19に沿って往復動する第3スライダー20の上に垂 直軸21、第1駆動部プロック22、第1伸縮アーム2 3及びキャッチング機構24から構成されたキャリング 装置25と備えた構成となっており、上記微粉体試料入 りフイーダトラフ13、を試料切出部2からキャリング 装置25を介して電子天秤17に受け取る機能と、電子 30 天秤17ごと移動して微粉体試料入りフイーダトラフ1 3をプレス成形部5に搬送する機能と、プレス成形部5 から戻った電子天秤17の上から空のフイーダトラフ1 3をキャリング装置25によって洗浄・乾燥部4内に搬 入する機能と、洗浄・乾燥後に搬出して試料切出部2に 移し載せる機能等をなすようになっている。

【0011】尚、上記電子天秤17は、上皿26の上に 電磁振動フイーダ27を、この電磁振動フイーダ27の 上に1対の第2電磁石28を備えており、第2電磁石2 8の上にフイーダトラフ13を当該第2電磁石28の吸 40 着力により脱着自在に載せ置き、このフイーダトラフ1 3が第2電磁石28の上に載っているか否かをマイクロ スイッチ29により検知するようになっている。

【0012】また、フイーダトラフ13は、電磁石12 または28への吸引用の磁性板30、電磁石12または 28への吸着を容易にするガイド線31及びじゃま板3 2をもっている。

【0013】キャッチング機構24は、第1伸縮アーム 23の先端にガイド杆83に沿って上下動する第1ヘッ た第2ヘッド86と、第2ヘッド86に伸縮軸87を介 して取付けた1対の挟着部材88、89から構成されて

【0014】洗浄・乾燥部4は、シリンダ(図示せず) により開閉する開閉扉34及び点検扉35並びに排気口 36及び排水孔37をもつケース38の中に上記キャリ ング装置25によって搬入された空のフイーダトラフ1 3の載架台39、エアー吹込ノズル40、洗浄水シャワ 41及び熱風吹込ノズル42を設けたものであり、載 に対して供給口9から、所定個数の成形品8を得るのに 10 架台39の上に空のフィーダトラフ13が存することを センサー43で確認したときに、エアー吹込→洗浄水噴 出→エアー吹込→熱風吹込の順序で行って当該空のフイ ーダトラフ13の洗浄・乾燥をなすようにしたものであ

> 【0015】プレス成形部5は、楕円形の成形孔45を もつ成形ダイ46、雄型47、成形品8の突上杆48か らなり、雄型47が成形孔45より抜け戻るときに当該 雄型47に成形品8が粘り着いたままになることを防ぐ ために雄型47を僅かに抜け戻った位置で軽く叩くシリ ンダ49駆動のハンマー50を備えている。

> 【0016】成形用金型清掃部6は、その周辺に成形孔 45用の第1清掃プラシ52、雄型用の第2清掃プラシ 53、ダイ46の上面における成形孔45の周辺個所を 拭い取るワイパー54、同周辺個所を清掃するバキュー ム・クリーナー55及び清掃完了後の成形孔45内に離 型剤を吹き付ける離型剤塗布部56を配備され、これ等 は成形孔45内から前回の成形品8が次工程に移った後 に順に機能して清掃を完了するようになっている。尚、 第1清掃プラシ52は横方向に往復動する第2駆動プロ ック57を介して設けられた第2伸縮アーム58の先端 にモーター回転式として設けてある。第2清掃プラシ5 3は上記第2仲縮アーム58の先端に第1清掃プラシ5 2と並べた状態で設けてある。パキューム・クリーナー 55は駆動アーム59により揺動するようになってい る。ワイパー54は駆動アーム59の揺動力によって動 くリンク機構60により作動する。離型剤塗布部56は 自動噴射のエアゾール方式であって、上記第2駆動プロ ック57に第2伸縮アーム58と並べた状態で設けた第 3伸縮アーム61の先端に設けてある。

【0017】成形品8の整列部7は、架台63の上に往 復動装置64により往復作動する状態で設けた、多数個 の小さい格納室65をもつ整列受取盤66と、整列受取 盤66の移動空間の上に第4案内レール67に沿って往 復作動する状態で設けた第4スライダー68と、第4ス ライダー68に昇降シリンダー91により上下動する状 態で設けたパキューム式成形品吸着ノズル69と、吸着 ノズル69の多数の吸引小孔70が目詰りしないように するために設けた剣山形状の目詰り解消金具71及び第 3 清掃ブラシ72から構成されている。尚、目詰り解消 ド84と、第1ヘッド84にステー85を介して固定し 50 金具71と第3情掃ブラシ72は第5案内レール73に

沿ってシリンダ74により往復作動する第5スライダー 75に固定してある。

【0018】整列受取盤66は、吸着ノズル69の往復 動方向と直交する方向に往復動装置64により往復動 し、センサー76により停止位置が決められるようにな っている。また整列受取盤66の移動空間と吸着ノズル 69の移動空間との間にシリンダ77により開閉作動す るシャッタ78を設けると共に整列受取盤66の移動空 間の上面にシャッタイ8と並べて同移動空間の上をカバ 一する透明板79を設けてある。

【0019】次いで、上記実施例の作用を図面に依拠し て説明する。すなわち、

A. 第1電磁石12に吸着されて供給口9の下に来たフ イーダトラフ13に対して粉砕機1から多数個分の量の 微粉体試料を供給する。(図4参照)

- B. 微粉体試料の入ったフイーダトラフ13を図4にお いて実線で示す位置に移動する。
- C. 微粉体試料入りフィーダトラフ13をキャッチング 機構24で摘み上げる。(図4参照)
- を第1伸縮アーム23の作動、第3スライダー20の作 動及びキャッチング機構24の作動で第2電磁石28の 上に移し替える。(図4及び図5参照)
- E. 第2スライダー16を第2案内レール15に沿って プレス成形部5の方へ移動させて微粉体試料入りフィー ダトラフ13の先端を成形孔45の上に位置させると共 に電子天秤17の載った微粉体試料入りフイーダトラフ 13の重さを当該電子天秤17で計量し且つこの量の微 粉体からいくつの成形品8を得ることができるかを同電 子天平17が内蔵して計算部(図示せず)で算出し、ま 30 当該清掃済みの成形孔45内に離型剤塗布部56により た電子天秤17から電磁振動フイーダ27に微粉体試料 の一定量ずつを供給する指令を与える。 (図7参照)
- F. この位置において電磁振動フイーダ27を上記算出 結果に従って作動させて、成形品8の1個分の量の微粉 体(試料)を成形用金型清掃部6により清掃済の成形孔 45に落す。(図7及び図10参照)
- G. この落し後に電子天科17をプレス成形部5から遠 くなる方向に移動させて待機状態とさせる。
- H. この待機中に成形用金型清掃部6により清掃済の雄
- 1. 雄型47の上昇と一緒に突出杆48を上昇させて成 形品8の下面をダイ46の上面と同じ高さとする。 (図 22参照)
- J. 雄型47の上昇のときに、図15に示すように成形 品8が雄型47にくっついたままで上昇することのない ようにハンマー50で叩く。
- K. 雄型47の上昇後に、第4スライダーをプレス成形 部5の方へ移動させて吸着ノズル69を突上杆48の頂

し、この位置において吸着ノズル69に成形品8を吸引 ・吸着させる。

Я

M. この吸着後に第4スライダー69をプレス成形部5 から遠くなる方向に移動させて、成形品8吸着状態の吸 着ノズル69を整列受取盤66における所定の格納室6 5の通路上に停止させる。 (図21及び図24参照)

N. この停止が行われる直前に、整列受取盤66におけ る所定の格納室65を同停止位置の下に移動させると共 10 にシャッタ78を開き状態とする。(図21及び図24 (照参

- O. 上記M工程、N工程において吸着ノズル69の吸引 を解消して成形品8を所定の格納室65に落し、この落 し後にシャッタ78を閉じる。
- P. 成形品8を落した後の吸着ノズル69を目詰り解消 金具71及び第3清掃ブラシ72の移動路の上に位置さ せる。(図23参照)
- Q. この位置の吸着ノズル69の真下に目詰り解消金具 71を位置させたのち当該吸着ノズル69を僅かに下降 D. この摘み上げた敵粉体試料入りフィーダトラフ13 20 させることによって吸着ノズル69の小孔80に目詰り 解消金具71の針81を挿し通し、この挿し通し後に吸 着ノズル69を元の位置に上昇させると共に第3清掃ブ ラシ72を往復動させて吸着ノズル69の吸着面を払拭 する。(図23参照)
 - R. 上記格納室65に対する成形品8の格納及び吸着ノ ズル69の清掃を行っている間に、突出杆48を下降さ せてから成形孔45の中及び周辺並びに雄型47を第1 清掃プラシ52、ワイパー54及びパキューム・クリー ナー55並びに第2清掃ブラシ53により清掃したのち 離型剤を塗布する。(図11~14及び図17~19参
 - S. この塗布後にG工程において待機中の電子天秤17 をプレス成形部5に移動させて微粉体試料入りフイーダ トラフ13の先端を再び成形孔45の上に位置させる。 (図7、図10及び図16参照)
 - T. 然るのち上記F~Q工程をフイーダトラフ13が空 になるまで或は直前まで行う。
- U. このようにしてフィーダトラフ13が空になったと 型47が下降・上昇して成形孔45内に成形品8をつく 40 きには、第2スライダー16の移動により電子天秤17 を洗浄・乾燥部4に対応させる。
 - V. この対応状態において空のフイーダトラフ13をキ ャッチング機構24で摘み上げる。
 - W. この摘み上げた空のフイーダトラフ13を第1伸縮 アーム23の作動及びキャッチング機構24の作動によ り載架台39の上に搬入(このとき、開閉扇34は自動 開閉する。) して洗浄・乾燥する。 (図8及び図9参
- X.この洗浄・乾燥部後に上記W工程の搬入を逆に行っ 面に載っている成形品8の上に位置させる。(図22参 50 て洗浄・乾燥済みフイーダトラフ13を搬出すると共に

引続きなされる第3スライダー20の作動及びキャッチ ング機構24の作動によって洗浄・乾燥済みのフィーダ トラフ13を、予め第4図において実線で示す位置に来 ている第1電磁石12の上に載せ置く。

Y. この載せ置いた空の洗浄・乾燥済みフイーダトラフ 13を供給口19の下に移動させて2回目の微粉体試料 の供給を受ける。

2. 然るのち、上記B~X工程を行ってから3回目の微 粉体試料の供給を受ける。

このようにA~Z工程を繰り返し行うことによって多数 10 個の成形品8を整列状態で得ることができる。

【0020】尚、上記A~Y工程の順序は適宜に変えて も実施できる。また整列受取盤66は適宜に交換し易い 構成とすることができる。

【0021】上記した実施例の試料自動成形機は、試料 の中に汚染物質が混入しないようになっている。

 $\{0.0.2.21$

【作用】本発明は、固形材を粉砕機により微粉体とし、 この微粉体をフイーダトラフに受け、このフィーダトラ の成形孔に供給し、この成形孔内で雄型により強圧して 試料の成形品を得る試料自動成形機において、成形孔4 5及び雄型47の周辺に下記の条件で、成形孔用第1清 掃プラシ52、雄型用第2清掃プラシ53、ダイ46の 上面における成形孔45の周辺個所の拭き取り用ワイパ -54、同周辺個所の清掃用パキューム・クリーナー5 5及び清掃完了後の成形孔45内に対する離型剤塗布部 56を設けたものであって、次のように作動する。すな わち、前回の成形品8が排出されて成形品45が空とな った直後に第2駆動ブロック57及び第2伸縮アーム5 30 態図である。 8が作動し且つモータが回転して第1清掃プラシ52が 成形孔45内で回転し、また第2駆動プロック57が第 2伸縮アーム58の作動によって第2清掃プラシ53が 移動するときに当該第2清掃プラシ53が雄型47に接 触し、更に第2駆動プロック57及び第2伸縮アーム5 8が作動前の位置に戻ったのちに駆動アーム59の揺動 によってリンク機構60が作動してワイパー54が成形 孔45の周辺を拭き取ると共に当該駆動アーム59の揺 動によってバキューム・クリーナー55が移動して成形 孔45の周辺を吸引清掃し、この清掃完了後に第2駆動 40 ブロック57及び第3伸縮アーム61の作動によって離 型剤塗布部56のノズルが成形孔45に向き離型剤を噴 射する。

記

- ① 第1清掃プラシ52は横方向に往復動する第2駆動 プロック57を介して設けられた第2伸縮アーム58の 先端にモーターで回転する状態で設ける。
- ② 第2消掃プラシ53は上記第2伸縮アーム58の先 端に第1清掃ブラシ52と並べた状態で設ける。
- ② パキューム・クリーナー55は駆動アーム59によ 50 部の平面図である。

り揺動する。

- ④ ワイパー54はパキューム・クリーナー55の駆動 アーム59の揺動によって動くリンク機構60により作 動する。
- ⑤ 離型剤塗布部56は自動噴射エアゾール式であっ て、上記第2駆動プロック57に第2伸縮アーム58と 並んだ状態で設けた第3伸縮アーム61の先端に設け

 $\{0.0.2.31$

(発明の効果)本発明は上記のような構成であるので、 第1清掃プラシ52の成形孔45内での回転によって同 内の滑掃ができ、第2清掃ブラシ53の雄型42に対す る接触移動によって同雄型42の清掃ができ、ワイパー 54の拭き取り及びパキューム・クリーナー55の吸引 清掃によって成形孔45周辺の清掃ができ、また離型剤 **塗布部56のノズルからの離型剤噴射によって成形孔4** 5内への離型剤塗布ができるものであって、成形孔、雄 型及びこれ等成形孔、雄型の周辺を次回の成形品の成形 の前行う清掃を機械的に能率よく且つ確実になす新規の フから重量法により計量した所定重量の微粉体を成形機 20 試料自動成形機における成形用金型の清掃装置を提供す るという所期の目的を完全に達成する優れた効果を奏す るものである。

【図面の簡単な説明】

- 【図1】全体を示す平面図である。
- 【図2】同じく側面図である。
- 【図3】同じく正面図である。

【図4】フイーダートラフが試料切出部に移った位置で 示す状態図である。

【図5】フイーダートラフが天秤に移った位置で示す状

【図6】フイーダートラフが載っていない状態で示す天 秤の側面図である。

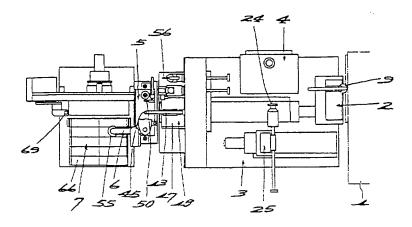
【図7】フイーダートラフから成形孔へ試料を供給する 位置で示す状態図である。

- 【図8】洗浄・乾燥部を示す断面図である。
- 【図9】図8A-A線に沿う断面図である。
- 【図10】成形孔へ試料を入れている状態で示す要部の 正面図である。
- 【図11】雄型を清掃している状態で示す要部の正面図 である。
 - 【図12】成形孔を清掃している状態で示す要部の正面 図である。
 - 【図13】パキューム・クリーナーで清掃している状態 で示す要部の正面図である。
 - 【図14】離型剤を吹き付けている状態で示す要部の正 面図である。
 - 【図15】雄型をハンマーで叩いている状態で示す要部 の正面図である。
 - 【図16】 成形孔へ試料をいれる状態を仮想線で示す要

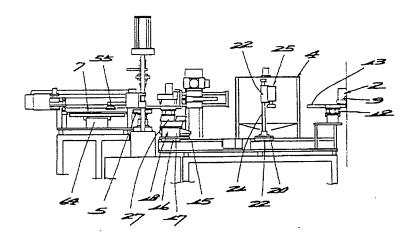
		(0)			ב דמשונו	. 1010
9				10		
【図17】雄型を清掃している状態を	反想線で示す要部		3 5	点検罪		排気口
の平面図である。			3 7	排水孔	3 8	ケース
【図18】パキューム・クリーナー及びワイパーで清掃			3 9	載架台	4 0	エアー吹
している状態を仮想線で示す要部の平面図である。			込ノス	()レ		
【図19】離型剤を吹き付けている状態を仮想線で示す			4 1	洗浄水シャワー	4 2	熟国吹込
要部の平面図である。			ノズノ	V		
【図20】雄型をハンマーで叩いている状態を仮想線で			43	センサー	4 5	成形孔
示す要部の平面図である。			46	成形ダイ	47	雄型
【図21】成形品整列部を示す平面図である。			48	突上扞	4 9	シリンダ
【図22】同じく側面図である。		10	5 0	ハンマー	5 2	第1清掃
【図23】吸着ノズルと目詰り解消金具の関係を示す断			ブラミ			
面図である。			5 3	第2清掃プラシ	5 4	ワイパー
【図24】図218-B線に沿う断面図である。			5 5	バキューム・クリーナー	5 6	離型剤塗
【符号の説明】			布部			
1 粉砕機	2 試料切出部		5.7	第2駆動プロック	58	第2伸縮
3 切出試料の移動・計量部	4 洗浄・乾燥		アール			
部	1 0011 1011		-	- - 駆動アーム	6.0	リンク機
5 プレス成形部	6 成形用金型		構	11.31)	• •	,,,,,,,
済揺部	0 2270711325			第3伸縮アーム	6 3	架台
7 成形品整列部	8 成形品	20		往復動装置		A 格納室
9 供給口	10 第1案内レ	20		整列受取盤		第4案内
ール	10 ATTACHTO		レー)		٠.	NA Z Mel 1
11 第1スライダー	12 第1電磁			v 第4スライダー	6 9	吸着ノズ
石	12 951 1510		ル	304A717	0.5	20/0//
13 フイーダトラフ	15 第2案内			吸引小孔	7 1	目詰り解
レール	15 第2案内		消金		1 1	ロロリガ
	17 美元工句			◆ - 第3清掃プラシ	7 3	第5案内
16 第2スライダー	17 電子天秤				13	MA CH
18 計量部分	19 第3案内		レーノ		7.5	AR C 7 =
レール	0 1 55 - 15 - 15	20	_	シリンダ	7 5	第5スラ
20 第3スライダー	21 垂直軸	30	イダ-		<i>a.a.</i> :	
22 第1駆動プロック	23 第1伸縮			センサー	77 シ	
アーム				シャッタ		透明板
2.4 キャッチング機構	25 キャリン			小孔	8 1	
グ装置			8 3	ガイド杆	8 4	第1ヘッ
26 上皿	27 電磁振動		۴ 		_	
フィーダ			8 5	ステー	8 6	第2ヘッ
28 第2電磁石	29 マイクロ		۴			
スイッチ				伸縮軸		挟着部材
30 磁性板	3 1 ガイド縁			挟着部材	9 1	昇降シリ
3.2 じゃま板	3 4 開閉扉	40	ンダー	-		

3.2 じゃま板

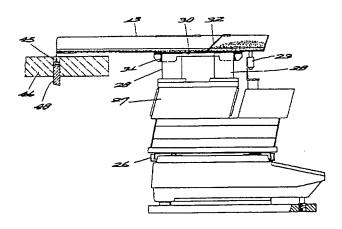
(図1)



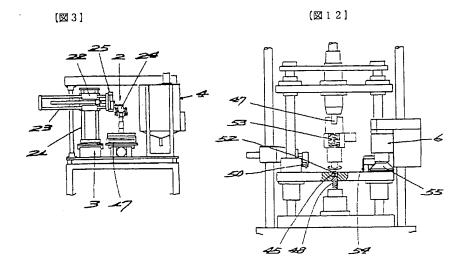
[図2]

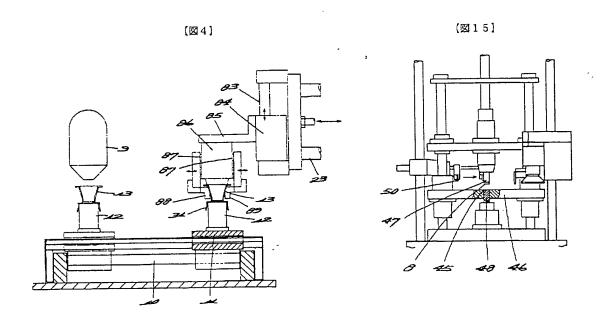


[図7]

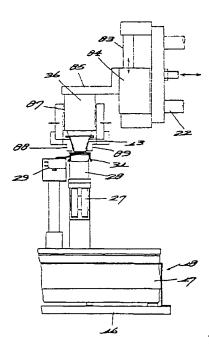


--59--

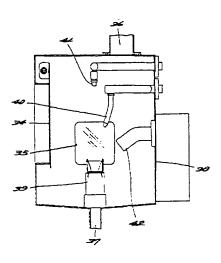




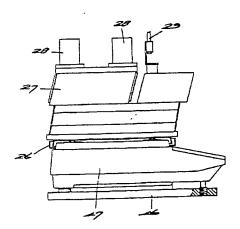


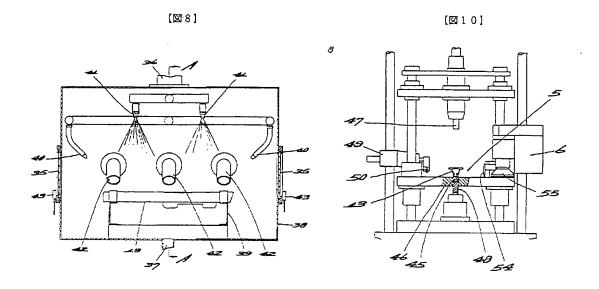


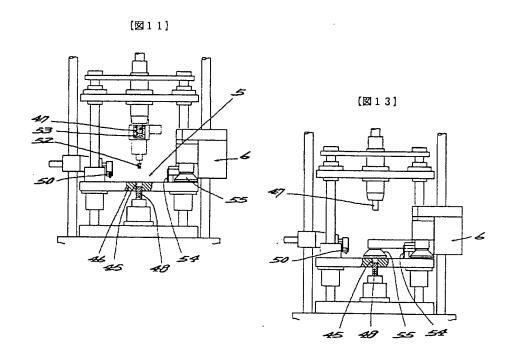
[図9]



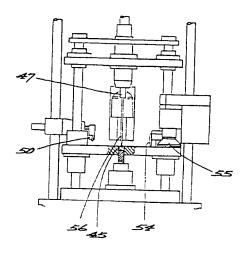
(図6]



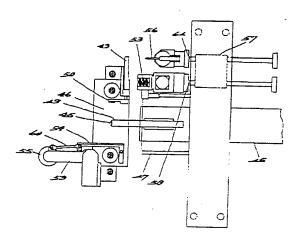




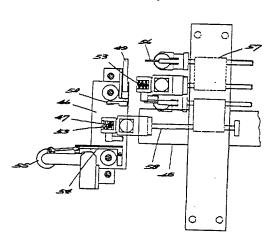
[図14]



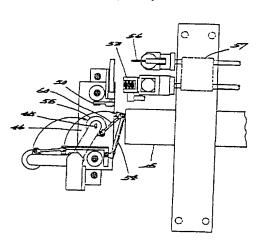
[図16]



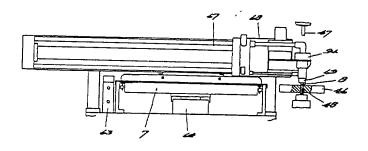
[図17]



[図18]

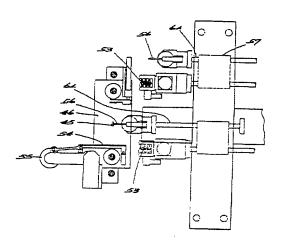


[図22]

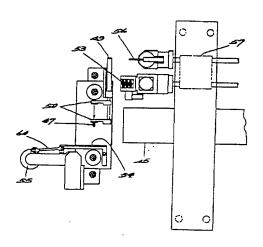


(12)

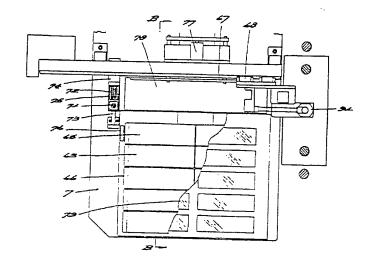
【図19]



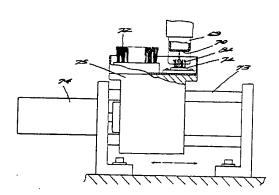
[図20]



[図21]



[図23]



[図24]

